

JAPANESE PATENT OFFICE

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

01109206 A

(43) Date of publication of application: 26.04.1989

(51) Int. CI

G01C 9/06

G01C 9/24

(21) Application number:

62265964

(22) Date of filing:

21.10.1987

(71) Applicant: ASAHI OPTICAL CO LTD

(72) Inventor:

NAKAMURA KAZUO

YAGISAWA ATSUSHI **ISHIMOTO AKINORI**

(54) AUTOMATIC LEVEL

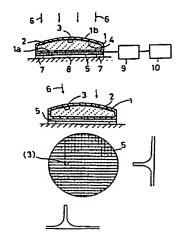
(57) Abstract:

PURPOSE: To detect the fine inclination of a body to the horizontal automatically by providing a position detecting means which detects the position of a floating body while arranged in parallel to a body surface to be inspected.

CONSTITUTION: The floating body 3 floats on the fluid 2 in a container 1, resides at the highest position in the projection-shaped sealed container 1 which has its top at the center part and decreases in height gradually to the periphery, and moves along its top curved surface as the container 1 slants. A CCD 5 arranged on the bottom surface of the container 1 receives parallel luminous flux 6 transmitted through the container 1 and outputs signals corresponding to the quantity of photodetection by picture elements. In this case, a light beam which passes through the center of an air bubble as the floating body 3 is short in the distance of passage in the fluid 2 and not attenuated so much, so a picture element of the CCD 5 which receives this light beam generates a locally intense output signal. The position of the floating body 3 is there-

fore detected from the position of this picture element. Consequently, when the object body surface 8 is horizontal, the floating body 3 is present in the center of the container 1, so the tilt angle of the object body surface 8 is calculated from the curved surface shape of the top surface 1b of the container 1 and the position of the floating body 3.

COPYRIGHT: (C)1989,JPO&Japio



19 日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

®公開特許公報(A)

平1-109206

@Int Cl.4

離別記号

庁内整理番号

母公開 平成1年(1989)4月26日

G 01 C 9/06 9/24

A-6781-2F 6781-2F

審査請求 未請求 発明の数 1 (全4頁)

❷発明の名称 自動水準器

> 创特 顧 昭62-265984

> > 淳

29出 頿 昭62(1987)10月21日

砂発 明 者 東京都板橋区前野町2丁目36番9号 旭光学工業株式会社 中村 夫

内 東京都板橋区前野町2丁目36番9号 旭光学工業株式会社

内

個発 明 老 明 東京都板橋区前野町2丁目36番9号 旭光学工業株式会社 石

①出 願 人 旭光学工業株式会社

木 沢

四代 理 弁理士 三井 和彦 東京都板橋区前野町2丁目36番9号

1 発明の名称 自動水物品

勿発

眀 者

2 特許請求の範囲

(1)上面が所定の曲面形状に形成され被検告体 國上に置かれる密封容器と、その容器内に隙間な く対入された波動体と、その流動体と異なる物性 を有し上記容器内に微量だけ封入されて上記流動 体上に浮かび上記容器の上面に転って遊動する遊 動体と、上記被検告体面と平行に配置され上記遊 動体の位置を検出してその検出信号を出力する位 最後出手段とを具備することを特徴とする自動水 申 器 .

(2)上記密封容器が透明な固体により形成され ると共に、上記洗點体が透明な液体であり、上記 洗動体が透明な気体である特許請求の範囲第1項 記載の自動水準器。

(3) 上記位置検出手段が固体操作素子である特 許請求の範囲第1項又は第2項配載の自動水準 **5** .

(4)上記遊動体が磁性体であり、上記位置検出 手段が、感知した磁気を電気信号に変換して出力 する感磁券子を配列したものである特許請求の範 四原1項記載の自動水準器。

3 発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

この発明は、水平に対する物体の傾きを検出す る水準器に関するもので、特に、水平に対する景 少な領きの有無を自動検出することができるよう にした自動水準器に関するものである。

[従来の技術]

水準器は、一般に、上面を曲率半径の大きな球 関に形成した密封容器内に水を隙間なく封入する と共に、その中に小さな気調を封入して、その気 禍の位置を視認することにより、物体が水平に量 かれているか否かを判断するようになってい た.

[発明が解決しようとする問題点]

しかし、近年の工業用ロボットの強速などに よって、工場内における製造工程や検査工程等の

特開平1-109206 (2)

多くが自動化されていく中で、各種物体や器具等の設置や取付の水平を確認する作業は、人間が一つ一つ行わなければならなかったので、工程自動化におけるネックの一つとなっていた。

この発明は、そのような従来の欠点を解消し、 水平に対する物体の微少な傾きの有無を自動検出 することができるようにした自動水準器を提供す ることを目的とする。

[問題点を解決するための手段]

上述の問題点、上版が所定の曲面形状に形成なりのの形状に対象は、上版が所定の曲面形状に形成なり、を登録したを登録した。との変数をという。というないという。というないと、上記を表しているととを持つしているとを表しているとを表しているとを表している。

[作用].

伴って頂上の位置が順次ずれて移動するような曲 面が用いられる。

5 は、例えば関体機像素子(いわゆる C C D など)よりなる位置検出手段であり、密封容器 1 の 広間にほぼ密着するように配置されている。一

[実施例]

第1図は本発明の一実施例を示しており、1は、例えばガラス又は透明プラスチック材な器のの 選明な 関係材料により形成された密封容器であり、底面 1 a は平面に形成され、上面 1 b はや中の の 他を 頂上とする所定の曲面(例えば球面)に 形成されている。 この曲面としては、球面の他に、例えば回転放物面、回転将円面、回転双曲面。 色 で と 次 曲面 な どのように、 曲面を 傾斜させた とき ほとが常に全体に 1 カ所しか無く、 かつ傾斜 無に

方、由封容器 1 の上方には、由封容器 1 に向って平行光束を照射する光源(図示せず)が配置されている。矢印 6 は光 数から限射された平行光束である。したがって、平行光束 6 が密封容器 1 を透過して 四体操像素子 5 に至り、 固体操像素子 5 の各面素毎に、 受光量に応じた出力信号が出力される。

7は、均一な呼みを有するスペーサであり、このスペーサ7を介して、密封容器の底面 1 a 及び 固体機能素子 5 が被検物体面 8 と平行になるように配置されている。このように密封容器 1 は、被 検物体面上に直接置かれる必要は無い。

第2 図は、遊勘体3である気類の位置と、位置 検出手段5である固体撮像素子の出力信号との関係を示している。本実施例の場合には、位置を放射 手段5に達する光の強度は、施動体2である水の 部分を過過することによって誤表する。した光線は で、遊動体3である気料の中心を透過した光線は 流動体2中を透過する距離が短くて強度の課度が 小さく、その光線を受ける固体機像素子の

特開平1-109206 (3)

が、局部的に強い出力信号を発する。このように、最強の出力を生ずる画素の位置から遊動体3 の位置を検出することができる。また、遊動体3 である気器は、変動体2である本等に浮いて常に 密封容器1内の最も高い位置に位置している。したがって、被検物体固が水平であるときは、遊動体3は密封容器1の中央に存在する。したがって、密封容器1の上面15の曲面形状と遊動体3 の位置とから、被検物体面8の傾斜角を算出することができる。

にしてもよい。

さらに、 遊動体として永久磁石片を用い、 位置 検出手段として例えばホール素子を配列したよう な感磁手段を用いることにより、遊動体の位置を 磁気的に検出するようにしてもよい。

このように、本発明は、遊動体として、洗動体より比重が軽く、異なる物性を有する物質を用い、その物性の差異を利用して位置検出手段によって遊動体の位置を検出するようにしたものであればよい。利用できる物性としては、上述の各実施例に説明をした光の遊過率、反射率、磁性はもちろん、その他の種々の物性を利用することができる。

[発明の効果]

本発明の自動水準器によれば、位置検出手段からの電気的信号の出力によって、被検物体間の傾きを判定することができるので、各種物体や器具等の設置や取付の水平を開整する際に、水準器を一つ一つ視認する必要がなく、その傾きの有無を簡単に確認することができる。そして、位置検出

てもよく、あるいは、検出された位置が中心にあるとき(即ち、被検告体団8が水平であるとき)にだけブザーが鳴り、あるいはランプ等が点灯するように、表示器10セブザー又はランプ等で構成するようにしてもよい。

尚、位置検出手段としては、固体提像素子にかえて光電素子を多数配列したもの、或は位置を直接検出することができるいわゆるポジションセンサ等を用いてもよい。

また、上記実施例では、密封容器1に光振から 平行光東が照射されるようにしたが、本発明はこれに限定されるものではなく、点光振からの光によって密封容器が放射状に照射されるようにして もよく、この場合には、固体機像素子の両案の位 置と遊動体の位置との関係の算出時に必要な補正 演算をすればよい。

また、本発明においては、複動体として例えば 水銀、遊動体として例えば風メッキされた銅粒な どを用い、それらからの反射光を固体機像素子な どによって受光して遊動体の位置を検出するよう

手段からの出力信号を資算回路に入力すれば、 傾斜角を直接出力表示することもでき、さらに、 検出手段からの出力信号によって、 傾き調整数量などを連動させれば、 各種物体や器具等の傾きを、 人の手によらず全自動で調整して水平を出すことができるようになる等の優れた効果を有する。 4 図面の簡単な説明

第1 図は本発明の一実施例の新面図、第2 図は その実施例の位置検出手段の出力を例示する略示 図である。

·1 ···密封容器、1 b ···上面、2 ···流勤体、3 ··· 遊勤体、5 ···位置検出手段、6 ···平行光束、8 ··· 被検物体面、9 ··· 処理回路。

代理人 弁理士 三 井 和 彦

转開平1-109206 (4)

